

日 本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日 2 0 0 3 年 1 2 月 9 日
Date of Application:

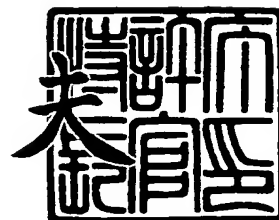
出 願 番 号 特 願 2 0 0 3 - 4 1 0 9 0 7
Application Number:
[ST. 10/C]: [J P 2 0 0 3 - 4 1 0 9 0 7]

出 願 人 株式会社日本自動車部品総合研究所
Applicant(s): 株式会社デンソー

2 0 0 4 年 1 月 5 日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

今 井 康



【書類名】 特許願
【整理番号】 PSN1516
【提出日】 平成15年12月 9日
【あて先】 特許庁長官殿
【国際特許分類】 H02N 2/00
【発明者】
 【住所又は居所】 愛知県西尾市下羽角町岩谷 1 4 番地 株式会社日本自動車部品総合研究所内
 【氏名】 深川 康弘
【発明者】
 【住所又は居所】 愛知県西尾市下羽角町岩谷 1 4 番地 株式会社日本自動車部品総合研究所内
 【氏名】 榊原 康行
【発明者】
 【住所又は居所】 愛知県刈谷市昭和町 1 丁目 1 番地 株式会社デンソー内
 【氏名】 竹本 英嗣
【特許出願人】
 【識別番号】 000004695
 【氏名又は名称】 株式会社日本自動車部品総合研究所
【特許出願人】
 【識別番号】 000004260
 【氏名又は名称】 株式会社デンソー
【代理人】
 【識別番号】 100106149
 【弁理士】
 【氏名又は名称】 矢作 和行
 【電話番号】 052-220-1100
【先の出願に基づく優先権主張】
 【出願番号】 特願2003- 51790
 【出願日】 平成15年 2月27日
【手数料の表示】
 【予納台帳番号】 010331
 【納付金額】 21,000円
【提出物件の目録】
 【物件名】 特許請求の範囲 1
 【物件名】 明細書 1
 【物件名】 図面 1
 【物件名】 要約書 1
 【包括委任状番号】 9912773
 【包括委任状番号】 0300955

【書類名】 特許請求の範囲**【請求項 1】**

充放電することで駆動するピエゾスタックを所定の充電期間内に充電する充電手段と、
前記充電手段によって所定の充電期間に充電される充電量を算出する演算手段と、
前記演算手段によって算出された充電量と目標充電量とを比較し、その差分に応じて次回充電行程における充電量を補正する駆動制御手段とを備えていることを特徴とするピエゾアクチュエータ駆動回路。

【請求項 2】

前記演算手段により算出された充電量は、前記ピエゾスタックへ流れる充電電流と充電電圧とを充電行程中測定し、測定した充電電流と充電電圧の積を時間積分した充電エネルギーであることを特徴とする請求項 1 に記載のピエゾアクチュエータ駆動回路。

【請求項 3】

前記充電手段は、

前記ピエゾスタックに直流電源からインダクタを介して通電する第 1 の通電経路を有し、前記第 1 の通電経路にはその途中に設けられてオンオフを繰り返すスイッチング素子のオン期間に漸増する充電電流を流し、

前記直流電源および前記スイッチング素子をバイパスして、前記インダクタから前記ピエゾスタックに通電する第 2 の通電経路を有し、前記スイッチング素子のオフ期間に漸減する充電電流をフライホイール作用で流す多重スイッチング方式であって、

前記スイッチング素子は、前記所定の充電期間中、前記駆動制御手段によって所定のオン期間の長さでオンオフ制御されるとともに、

前記駆動制御手段は、前記差分に応じて前記所定のオン期間の長さを補正することを特徴とする請求項 1 または請求項 2 に記載のピエゾアクチュエータ駆動回路。

【請求項 4】

前記所定のオン期間は、目標充電量に基いて予め設定された所定期間であることを特徴とする請求項 3 に記載のピエゾアクチュエータ駆動回路。

【請求項 5】

前記スイッチング素子のオン期間からオフ期間に切換わるときの充電電流を検出する電流検出手段を備え、

前記駆動制御手段は、前記所定の充電期間中の少なくとも 1 回目の充電行程におけるオン期間を、検出された充電電流が予め設定された電流値になるまでとするとともに、

次回充電行程において、前記設定された電流値を、前記差分に応じて補正することを特徴とする請求項 3 に記載のピエゾアクチュエータ駆動回路。

【書類名】明細書

【発明の名称】 piezoアクチュエータ駆動回路

【技術分野】

【0001】

本発明は、piezoアクチュエータ駆動回路に関する。

【背景技術】

【0002】

piezoアクチュエータはPZT等の圧電材料の圧電作用を利用したもので、容量性素子であるpiezoスタックが充放電により伸長または縮小してピストン等を直線動する。例えば、内燃機関の燃料噴射装置において、燃料噴射用のインジェクタの開閉弁の切り替えをpiezoアクチュエータにより行うものが知られている。

【0003】

piezoアクチュエータには温度特性があり、piezoスタックの静電容量が温度によって変化する。piezoスタックの伸縮または変位に基づくpiezoアクチュエータの変位量も温度によって変化する。この温度特性は、piezoアクチュエータ駆動回路によってpiezoスタックへ投入されるエネルギーを一定に保つことで補償されることが知られている。これを利用してpiezoアクチュエータを駆動するpiezoアクチュエータ駆動回路がある（特許文献1）。

【0004】

特許文献1の開示する技術にて、我々は、piezoアクチュエータの変位量の温度特性を補償する駆動方法として、略一定エネルギーでpiezoスタックを駆動制御する方法を提案した。図10に駆動回路を示す。なお、図10では内燃機関における1気筒分のpiezoアクチュエータ駆動回路として示してある。図11はこの駆動回路におけるpiezoスタックの充電制御の一例であって、piezoスタックの温度特性によって静電容量値が変化した場合を比較して示してある。図11(a)、図11(b)、および図11(c)において、piezoスタックの静電容量値はそれぞれ $6\mu\text{F}$ 、 $8\mu\text{F}$ 、 $10\mu\text{F}$ である。piezoアクチュエータ駆動回路は、図10に示すように、piezoスタック7に直流電源11からスイッチング素子14およびインダクタ16を介して通電するpiezoスタックへの第1の通電経路と、直流電源11およびスイッチング素子14をバイパスしてインダクタ16からpiezoスタック7に通電する第2の通電経路とを有している。そして、第1の通電経路には、スイッチング素子14のオン期間に漸増する充電電流が流れ、第2の通電経路には、スイッチング素子14のオフ期間に漸減する充電電流がフライホイール作用で流れる。スイッチング素子14のオンオフを繰り返すことで、図11(a)に示すように、充電電流が漸増と漸減とを繰り返してpiezoスタック14の充電量が増加していき、piezoスタック7の両端間電圧が段階的に上昇していく。

【0005】

なお、詳しくは、静電容量の中心値である $8\mu\text{F}$ 時に所望の充電エネルギー量となるオン期間を予め求めておく。ここで、充電動作中に、piezoスタックの静電容量が、中心値 $8\mu\text{F}$ （図11(b)）からpiezoスタックの静電容量が増大（静電容量 $10\mu\text{F}$ （図11(c)））したとすると、piezoスタック7の両端間電圧の上昇速度を抑制する方向に作用する。このpiezoスタック7の両端間電圧の上昇速度に対する抑制方向の作用は、インダクタ16への印加電圧の低下速度を抑制する方向に作用する。

【0006】

したがって、全体的にみた充電電流の減少速度は、中心値 $8\mu\text{F}$ に比べ抑制する方向に作用する。これはpiezoスタック7への充電速度を増大する方向に作用するから、piezoスタック7の静電容量が増大しても、piezoスタック7の両端間電圧の上昇速度はあまり抑制されない。全体的にみた充電電流についても、piezoスタック7の静電容量が増大しても、減少速度はあまり抑制されない。

【0007】

さらに、piezoスタック7の両端間電圧の上昇速度の抑制作用は、piezoスタック7への

エネルギー供給速度を減少する方向に作用する。そして、充電電流の減少速度の抑制作用は、ピエゾスタック 7 へのエネルギー供給速度を増大する方向に作用する。その結果これらが相殺されることから、供給エネルギーの経時プロファイルはピエゾスタック 7 の静電容量の増加によらず、略一定となる（図 11 (b) ~ 図 11 (c) 参照）。

【0008】

同様に、ピエゾスタック 7 の静電容量が、中心値 $8\mu\text{F}$ （図 11 (b)）から減少（静電容量 $6\mu\text{F}$ （図 11 (a)）したとすると、スイッチング素子 14 のオン期間が一定であるので、ピエゾスタック 7 の両端間電圧の上昇速度を冗長する方向に作用する。このピエゾスタック 7 の両端間電圧の上昇速度に対する冗長方向の作用は、インダクタ 16 への印加電圧の低下速度を冗長する方向に作用する。したがって、全体的にみた充電電流の減少速度は中心値 $8\mu\text{F}$ に比べ冗長する方向に作用する。これはピエゾスタック 7 への充電速度を減少する方向に作用するから、ピエゾスタック 7 の静電容量が減少しても、ピエゾスタック 7 の両端間電圧の上昇速度はあまり冗長されない。全体的にみた充電電流についても、ピエゾスタック 7 の静電容量が減少しても、減少速度はあまり冗長されない。さらに、ピエゾスタック 7 の両端間電圧の上昇速度の冗長作用は、ピエゾスタック 7 へのエネルギー供給速度を増加する方向に作用する。そして、充電電流の減少速度の冗長作用は、ピエゾスタック 7 へのエネルギー供給速度を減少する方向に作用する。その結果これらが相殺されることから、供給エネルギーの経時プロファイルはピエゾスタック 7 の静電容量の減少によらず、略一定となる。図 11 (a) ~ 図 11 (b) 参照）。

【0009】

この様して、特許文献 1 の従来技術では、スイッチング素子 14 のオン時間を一定に制御することによって、ピエゾスタック 7 の静電容量の変化を検出して充電制御することなく、ピエゾスタック 7 への供給エネルギーをオープンループにて好適に制御し得る。

【特許文献 1】特開 2002-136156 号公報

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【0010】

特許文献 1 の開示による従来技術は、以下のとおりである。

【0011】

ピエゾスタックは個体毎に静電容量のばらつきがあり、ある 1 個体にあっても温度の変化に応じて静電容量が変化する。また、この温度による静電容量の変化傾向は個体毎に異なるものである。そこで、個体差と実使用温度とを考慮して、略中央値の代表静電容量値を予め統計的に求めて決める。そして、この代表静電容量値に基づいて所望の充電エネルギー量をピエゾスタック 7 に充電できるスイッチング素子 14 のオン期間値を定め（ECU 記憶させておき）、温度・個体差に係らず一律に、スイッチング素子 14 のオン期間一定制御を実行し、所望の充電エネルギー量をピエゾスタック 7 に充電させるオープン制御を行っていた。

【0012】

このため、ピエゾスタック 7 の個体間バラツキによる一定供給エネルギー量の誤差を完全に除去することは難しい。また、例えば燃料噴射用インジェクタでは近年排気ガス浄化の要請等から、燃料噴射インジェクタの弁開閉タイミングを一致させることが重要であり、所定の時間で所定のエネルギーを充電する精度にも、これを向上させる要求があった。また、従来技術では、予め決定したオン期間によるオープンループ制御であるため、ピエゾスタックの個体間バラツキにより、一定の変位量を得るための充電エネルギー量にバラツキが生じた場合にも、一定の変位量を得ることは難しいという問題があった。

【0013】

本発明は、このような事情を考慮してなされたものであり、したがってその目的は、個体間バラツキ等に係らず高精度にピエゾスタックを制御することができるピエゾアクチュエータ駆動回路を提供することにある。

【課題を解決するための手段】

【0014】

本発明の請求項1によれば、充放電することで駆動するピエゾスタックを所定の充電期間内に充電する充電手段と、充電手段によって所定の充電期間に充電される充電量を算出する演算手段と、演算手段によって算出された充電量と目標充電量とを比較し、その差分に応じて次回充電行程における充電量を補正する駆動制御手段とを備えていることを特徴とする。

【0015】

これにより、予め設定された一定充電時間内で充電された充電量と、例えばピエゾスタックの個体間バラツキに応じた目標充電量を比較し、次回充電行程にてその差に応じた補正を行なうので、ピエゾスタックの個体間バラツキ等の影響に係らず、ピエゾスタックに充電される充電量を正確に制御することが可能である。

【0016】

本発明の請求項2によれば、演算手段により算出された充電量は、ピエゾスタックへ流れる充電電流と充電電圧とを充電行程中測定し、測定した充電電流と充電電圧の積を時間積分した充電エネルギーであることを特徴とする。

【0017】

これにより、ピエゾスタックに供給される充電電圧と充電電流をリアルタイムに計測し、かつ両者の積を時間積分した充電エネルギーを測定することで、個々のピエゾスタックの予め設定された一定充電時間内に充電される充電エネルギーを正確に計測することができるので、その正確に計測した充電エネルギーを、目標充電量に一致するように補正することで、ピエゾスタックに充電される充電量を正確に制御することが可能である。

【0018】

本発明の請求項3によれば、充電手段は、ピエゾスタックに直流電源からインダクタを介して通電する第1の通電経路を有し、第1の通電経路にはその途中に設けられてオンオフを繰り返すスイッチング素子のオン期間に漸増する充電電流を流し、直流電源およびスイッチング素子をバイパスしてインダクタからピエゾスタックに通電する第2の通電経路を有し、スイッチング素子のオフ期間に漸減する充電電流をフライホイール作用で流す多重スイッチング方式であって、スイッチング素子は、所定の充電期間中、駆動制御手段によって所定のオン期間の長さでオンオフ制御されるとともに、駆動制御手段は、差分に応じて所定のオン期間の長さを補正することを特徴とする。

【0019】

これによると、多重スイッチング方式の場合、オン期間を予め設定された所定長さの一定値にすることで、温度によるピエゾスタックの静電容量変化の影響に係らず、ピエゾスタックへの充電エネルギー量を略一定にすることができる。その結果、予め設定された一定充電時間内に充電される充電エネルギーを、一定エネルギーの目標値に正確に制御することが可能である。

【0020】

さらに、その充電過程において例えば充電量としての充電エネルギーの測定結果と目標値とを比較し、その差に応じた充電量の補正方法として次回充電行程にてオン期間の所定長さを見直すことで、オンオフ1周期における充電電流のピーク値を補正することができるので、ピエゾスタックの個体間バラツキ等の影響に係らず、予め設定された一定充電時間内に充電される充電エネルギーを、一定エネルギーの目標値にさらに正確に制御することができる。

【0021】

本発明の請求項4によれば、所定のオン期間は、目標充電量に基いて予め設定された所定期間であることが好ましい。

【0022】

これによると、所定のオン期間が一定のある値であっても、充電過程において測定された充電エネルギー量と目標値とを比較し、その差分に応じた充電量の補正方法として、次回充電行程にて、所定のオン期間の長さを設定されたオン期間から補正した値に見直すので

、予め設定された一定充電時間内に充電される充電エネルギーを、一定エネルギーの目標値に正確に制御することができる。

【0023】

また、ピエゾスタックの個体間バラツキにより、所定の充電エネルギー量が異なる場合にも、この所定のオン期間を補正することによって、ピエゾスタックの個体間バラツキによる変位量を所定の値に制御することができる。

【0024】

本発明の請求項5によれば、スイッチング素子のオン期間からオフ期間に切換わるときに充電電流を検出する電流検出手段を備え、駆動制御手段は、所定の充電期間中の少なくとも1回目の充電行程におけるオン期間を、検出された充電電流が予め設定された電流値になるまでとするとともに、次回充電行程において、設定された電流値を、差分に応じて補正することを特徴とする。

【0025】

これにより、充電過程において充電量と目標値とを比較し、その差に応じた充電量の補正方法として、次回充電行程にてオンオフ1周期における充電電流のピーク値を、設定された電流値から補正した値に見直すので、予め設定された一定充電時間内に充電される充電エネルギーを、一定エネルギーの目標値に正確に制御することができる。

【発明を実施するための最良の形態】

【0026】

本発明のピエゾアクチュエータ駆動回路を、具体化した実施形態を図面に従って説明する。

【0027】

(第1の実施形態)

図1は、本実施形態のピエゾアクチュエータ駆動回路の電氣的構成を表す回路図である。図2は、図1に示すピエゾアクチュエータ駆動回路を適用し、ピエゾアクチュエータ駆動回路により駆動されるピエゾアクチュエータが搭載された内燃機関の燃料噴射装置の概略構成を示す構成図である。図3は、図2中のピエゾアクチュエータ駆動回路により駆動されるピエゾアクチュエータを有するインジェクタの構成を示す模式的断面図である。図4は、第1の実施形態に係る充電量を算出し、かつ算出された充電量と目標充電量から次回充電における充電量を補正する制御処理を示すフローチャートである。図5は、第1の実施形態に係るピエゾアクチュエータ駆動回路の各部の作動を示すタイムチャートである。

【0028】

本ピエゾアクチュエータ駆動回路1は複数スイッチング方式の回路構成において、駆動制御回路19を、充電行程において目標充電量に応じて充電電流の大きさを制御する構成としたものであり、本ピエゾアクチュエータ駆動回路1の説明に先立ち、ピエゾアクチュエータ駆動回路1を有し構成されるコモンレール式の多気筒（例えば4気筒）ディーゼルエンジンの燃料噴射装置の全体構成について説明する。

【0029】

図2に示すように、ディーゼルエンジンの気筒数分のインジェクタ4が各気筒に対応して設けられ（図2ではインジェクタ4は1つのみ図示）いる。このインジェクタ4は、供給ライン55を介して連通する共通のコモンレール54から燃料の供給を受ける。このインジェクタ4から各気筒の燃焼室内に噴射される燃料は、コモンレール54内の燃料圧力（以下、コモンレール圧力）に略等しい噴射圧力で噴射するようになっている。コモンレール54には燃料タンク51の燃料が高圧サンプライポンプ53により圧送されて高圧で蓄えられる。また、コモンレール54からインジェクタ4に供給された燃料は、上記燃焼室への噴射用の他、インジェクタ4の制御油圧等としても用いられ、インジェクタ4から低圧のドレインライン56を経て燃料タンク51に還流するようになっている。

【0030】

圧力検出手段である圧力センサ57は、コモンレール54に設けられてコモンレール圧

力を検出する。そして、その検出結果に基づいてECU3が調量弁52を制御してコモンレール54への燃料の圧送量を調整する。さらに、ECU3は、このコモンレール圧力を、他のセンサ入力等によって検出された運転条件に応じた適正な噴射圧となるように制御する。また、ECU3はクランク角度等の検出信号に基づいて燃料の噴射時期や噴射量を演算し、これに応じてインジェクタ4の開弁と閉弁とを切換え、インジェクタ4から所定の期間、燃料を噴射せしめる。

【0031】

図3に示すように、インジェクタ4は、略棒状体であって、図中下側部分がエンジンの燃焼室壁（図示せず）を貫通して燃焼室内に突出するように取り付けられている。インジェクタ4は下側から順にノズル部4a、背圧制御部4b、ピエゾアクチュエータ4cとなっている。

【0032】

ノズル部4aの本体404内にニードル421がその後端部にて摺動自在に保持されており、ニードル421はノズル本体404内の先端部に形成された環状シート4041に着座または離座する。ニードル421の先端部の外周空間405には高圧通路401を介してコモンレール54から高圧燃料が導入され、ニードル421のリフト時に噴孔403から燃料が噴射される。ニードル421にはその環状段面4211に前記高圧通路401からの燃料圧がリフト方向（上向き）に作用している。ニードル421の後方には高圧通路401からインオリフィス407を介して制御油としての燃料が導入されており、ニードル421の背圧を発生する背圧室406が形成される。この背圧は、背圧室406に配設されたスプリング422とともにニードル421の後端面4212に着座方向（下向き）に作用する。上記背圧は背圧制御部4bで切り替えられる。

【0033】

背圧制御部4bは、ピエゾスタック7を備えたピエゾアクチュエータ4cにより駆動される。背圧室406はアウトオリフィス409を介して常時、背圧制御部4bの弁室410と連通している。弁室410は天井面4101が上向きの円錐状に形成されており、天井面4101の最上部で低压室411とつながっている。低压室411はドレンライン56に通じる低压通路402と連通している。弁室410の底面4102には高圧通路401から分岐する高圧制御通路408が開口している。弁室410内には、下側部分を水平にカットしたボール423が配設されている。ボール423は上下動可能な弁体であり、下降時には、上記カット面で弁座としての弁室底面（以下、高圧側シートという）4102に着座し弁室410を高圧制御通路408と遮断し、上昇時には弁座としての上記天井面（以下、低压側シートという）4101に着座し弁室410を低压室411から遮断する。これにより、ボール423下降時には背圧室410がアウトオリフィス409、弁室410を経て低压室411と連通し、ニードル421の背圧が低下してニードル421がリフトする。一方、ボール423の上昇時には背圧室406が低压室411と遮断されて高圧通路401のみと連通し、ニードル421の背圧が上昇してノズルニードル421が着座する。ボール423はピエゾアクチュエータ4cにより押圧駆動される。

【0034】

ピエゾアクチュエータ4cは、低压室411の上方に上下方向に形成された縦穴412に径の異なる2つのピストン424、425が摺動自在に保持され、上側の大径のピストン425の上方にピエゾスタック7が上下方向を伸縮方向として配設されている。

【0035】

大径ピストン425はその下方に設けられたスプリング426によりピエゾスタック7と当接状態を維持しており、ピエゾスタック7の伸縮量と同じだけ上下方向に変位するようになっている。

【0036】

ボール423と対向する下側の小径ピストン424と大径ピストン425と縦穴412とで画された空間には燃料が充填されて変位拡大室413が形成されており、ピエゾスタック7の伸長で大径ピストン425が下方変位して変位拡大室413の燃料を押圧すると

、その押圧力が変位拡大室 413 の燃料を介して小径ピストン 424 に伝えられる。ここで、小径ピストン 424 は大径ピストン 425 よりも小径としているので、ピエゾスタック 7 の伸長量が拡大されて小径ピストン 424 の変位に変換される。

【0037】

変位拡大室 413 は常時十分な燃料が満たされるように図示しないチェック弁を介して低压通路 402 と通じている。チェック弁は低压通路 402 から変位拡大室 413 に向かう方向を順方向として設けられており、ピエゾスタック 7 の伸長により大径ピストン 425 が押圧された時に閉じて燃料を変位拡大室 413 に閉じ込めるようになっている。

【0038】

燃料噴射時には、先ず、ピエゾスタック 7 が充電されると、ピエゾスタック 7 が伸長する。このピエゾスタック 7 の伸長により、小径ピストン 424 が下降してボール 423 を押し下げる。このとき、ボール 423 が低压側シート 4101 からリフトするとともに高压側シート 4102 に着座して背圧室 406 が低压通路 402 と連通するので、背圧室 406 の燃料圧が低下する。そして、ニードル 421 に離座方向に作用する力の方が着座方向に作用する力よりも優勢となって、ニードル 421 がリフトして燃料噴射が開始される。

【0039】

噴射停止は、反対にピエゾスタック 7 を放電させると、ピエゾスタック 7 が縮小し、ボール 423 への押し下げ力を解除する。このとき、弁室 410 内は低压となっており、またボール 423 の底面には高压制御通路 408 から高压の燃料圧力が作用しているから、ボール 423 には全体としては上向きの燃料圧が作用している。そして、ボール 423 への押し下げ力の解除により、ボール 423 が高压側シート 4102 からリフトするとともに再び低压側シート 4101 に着座して弁室 410 の燃料圧力が上昇するため、ニードル 421 が着座し噴射が停止する。

【0040】

次に、ピエゾアクチュエータ駆動回路 1 について説明する。ピエゾアクチュエータ駆動回路 1 は、車載のバッテリー 11、バッテリー 11 から数十～数百 V の直流電圧を発生する DC-DC コンバータ 12、およびその出力端に並列に接続されたバッファコンデンサ 13 により直流電源 10 を構成し、ピエゾスタック 7 の充電用の電圧を出力する。バッファコンデンサ 13 は比較的静電容量の大きなもので構成され、ピエゾスタック 7 への充電作動時にも略一定の電圧値を保つようになっている。他の気筒に配置されるピエゾスタック 7 は図 3 に示したピエゾスタック 7 と実質的に同じもので、残りの 3 つのインジェクタ 4 に 1 対 1 に対応して搭載される。

【0041】

直流電源 10 のバッファコンデンサ 13 からピエゾスタック 7 にインダクタ 16 を介して通電する第 1 の通電経路 12a が設けてあり、第 1 の通電経路 12a には、バッファコンデンサ 13 とインダクタ 16 間にこれらと直列に第 1 のスイッチング素子 14 が介設されている。第 1 のスイッチング素子 14 は MOSFET で構成され、その寄生ダイオード 141 がバッファコンデンサ 13 の両端間電圧に対して逆バイアスとなるように接続される。

【0042】

また、インダクタ 16 とピエゾスタック 7 は直流電源 10 および第 1 のスイッチング素子 14 をバイパスする第 2 の通電経路 12b を形成しており、この第 2 の通電経路 12b は、インダクタ 16 と第 1 のスイッチング素子 14 の接続中点に接続される第 2 のスイッチング素子 15 を有している。第 2 のスイッチング素子 15 も MOSFET で構成され、その寄生ダイオード 151 がバッファコンデンサ 13 の両端間電圧に対して逆バイアスとなるように接続される。

【0043】

通電経路 12a、12b は各気筒のインジェクタ 4 に対応したピエゾスタック 7 のそれぞれに共通であり、駆動対象としての各インジェクタ 4 に対応したピエゾスタック 7 のそ

れぞれを選択できる構成となっている。

【0044】

ここで、第1のスイッチング素子14、インダクタ16、ピエゾスタック7、および電流検出用抵抗18は、図1に示すように直列に接続されており充電回路を構成している。また、第2のスイッチング素子15、インダクタ16、ピエゾスタック7、および電流検出用抵抗18は、図1に示すように直列に接続されており放電回路を構成している。

【0045】

スイッチング素子14、15の各ゲートには駆動制御回路19からそれぞれ制御信号が入力されている。そして、駆動制御回路19は、スイッチング素子14、15のゲートにはパルス状の制御信号が入力してスイッチング素子14、15をオンオフし、ピエゾスタック7の充電制御および放電制御を行うようになっている。

【0046】

駆動信号としての噴射信号は、「0」と「1」からなる二値信号で、燃料噴射をすべき期間に略対応して「1」となる。なお、噴射信号は、燃料噴射装置全体の制御を司るECU3から、駆動制御回路19へ入力されている。

【0047】

ピエゾスタック7の両端の一方にあるインダクタ16とピエゾスタック7の接続中点には、図1に示すように、バッファ回路20が接続されている。このバッファ回路20は、ピエゾスタック7に印加される印加電圧を比較的高いインピーダンスで受けるために設けられている。これにより、バッファ回路20は、ピエゾスタック7に供給されるエネルギーを略低下させることなく、ピエゾスタック7に加えられている印加電圧を出力する。電圧制御発振器としてのVCO回路21がバッファ回路20の出力側に接続されている。このVCO回路21は、バッファ回路20の出力に比例した所定の周波数を出力する。ワンショット回路22がVCO回路21の出力側に接続されており、その信号の立ち上がりで一定のパルス幅の信号を出力する。

【0048】

また、ピエゾスタック7の両端の他方にある電流検出用抵抗18とピエゾスタック7の接続中点には、図1に示すように、増幅回路25が接続されている。この増幅回路25は、電流検出用抵抗18で検出した信号を所定のレベルに増幅する。増幅回路25は、スイッチ回路26を介して積分回路30に接続している。スイッチ回路（第3のスイッチング素子）26はMOSFET等で構成されている。第3のスイッチング素子26のゲートにはワンショット回路22のパルス状の信号が入力され、増幅回路25の出力信号をワンショット回路22のパルス信号に応じてオンオフする。

【0049】

積分回路30は、オペアンプ31、積分抵抗32、および積分コンデンサ33とから構成されている。オペアンプ31の反転入力（－）側は、積分抵抗32が接続されるとともに、第3のスイッチング素子26がオンのときに増幅回路25の出力信号が入力される。なお、非反転入力（＋）側は接地されている。積分コンデンサ33は、オペアンプ31の反転入力（－）側と出力側とに接続している。なお、スイッチ回路（第4のスイッチング素子）34が積分コンデンサ33に並列接続されている。この第4のスイッチング素子34は駆動制御回路19からの信号に応じてオンオフされ、オンしたとき積分コンデンサ33の電荷をショートすることで積分値をリセットする。

【0050】

オペアンプ31の出力側は駆動制御回路19に接続している。駆動制御回路19は、所定のプログラムに応じて演算、処理するCPU191、プログラムやデータを格納するメモリ192、信号を入出力するIO回路193、および各種の検出手段によって検出されたアナログ信号をデジタル信号に変換するAD変換回路194とからなる。IO回路193には、駆動信号としての噴射信号が入力され、スイッチング素子14、15のゲートへの制御信号や、積分回路30の第4のスイッチング素子34へリセット信号を出力する。AD変換回路194は、目標充電量（目標充電エネルギーとも呼ぶ）としてのエネルギー制御

信号の電圧や、積分回路 30 の出力電圧が入力される。

【0051】

なお、ここで、目標充電量（目標充電エネルギー）は、例えば、ピエゾスタック（ピエゾスタック全体としてのピエゾアクチュエータ）の固体間バラツキの中心値を基準に予め実験等により測定した値である。なお、ピエゾスタック温特の中心値を基準に予め実験等により測定した値でもよい。この目標充電エネルギーとしてのエネルギー制御信号は、外部から AD 変換回路 194 を介して駆動制御回路 19 に入力される。

【0052】

ここで、バッファ回路 20、VCO 回路 21、ワンショット回路 22、増幅回路 25、スイッチング素子 26、34、および積分回路 30 は演算回路 19a を構成している。

【0053】

以下、駆動制御回路 19 について、ピエゾスタック 7 の充電を行なう回路構成を中心に説明する。制御回路 19 は第 1 のスイッチング素子 14 のオン期間とオフ期間とを次のように設定し、第 1 のスイッチング素子 14 の制御信号を出力する。すなわち、オン期間は一定の所定値 T_{on} （図 5 参照）とするとともに、オフ期間は充電電流が 0 になると第 1 のスイッチング素子 14 をオンして終了し次のオン期間に入るように設定してある。この一定の所定値 T_{on} は、制御回路 19 により調整可能である。後述の制御処理における算出された充電エネルギー（図 5 (i)）と目標充電量（図 1 のエネルギー制御信号）とを比較し、その差分に応じて次回充電行程における充電量を補正するための制御量を構成する。第 1 のスイッチング素子 14 の制御信号はタイマ制御にて予め設定された時間の間は出力される。その結果として、予め設定された充電期間において、この時間に応じた回数で第 1 のスイッチング素子 14 のオンオフが繰り返される（図 5 参照）。ここで、図 5 のタイムチャートにおいて、(a) は駆動信号としての噴射信号、(b) は充電時間、(c) は第 1 のスイッチング素子のオンオフ特性、(d) はピエゾスタック 7 に印加される充電電圧、(e) はピエゾスタック 7 へ流れる充電電流、(f) は VCO 回路 21 で出力される出力特性、(g) はワンショット回路 22 で出力されるパルス信号、(h) は積分回路 30 の出力特性である。なお、(i) および (j) はそれぞれピエゾスタック 7 の充電電力、ピエゾスタック 7 に充電された充電エネルギーの過渡特性を示し、オシロ等の計測器を用いて計測した。なお、(b) に示す充電時間、(c) に示すオン期間、(e) に示すオンオフ 1 周期における充電電流のピーク値、(f) に示す充電電圧に比例した周波数の周期、(g) に示すパルス信号のパルス幅を、それぞれ T_t 、 T_{on} 、 I_p 、 τ_v 、 T_i で表す。

【0054】

なお、充電時間 T_t は駆動制御回路 19 のメモリ 192 に格納され、目標充電エネルギーに基いて予め設定された所定時間である。例えば、インジェクタ 4 から噴射される燃料噴射量等の要求される燃料噴射特性に応じて決定される最適の時間であることが好ましい。

【0055】

図 5 (e) の充電電流の経時変化を示すように、第 1 のスイッチング素子 14 のオン期間には、第 1 の通電経路 12a に、バッファコンデンサ 13 からインダクタ 16 を介してピエゾスタック 7 に漸増する充電電流が流れる。そして第 1 のスイッチング素子 14 のオフ期間には、インダクタ 16 に発生する誘導起電力が第 2 の寄生ダイオード 151 に対し順バイアスとなり、第 2 の通電経路 12b に、フライホイール作用により漸減する充電電流が流れる。ここで、第 1 のスイッチング素子 14 のオンオフ周波数に比してインダクタ 16 およびピエゾスタック 7 を含む回路の共振周波数は十分に高く、波形は三角形とみなせる。オンオフ 1 周期における充電電流のピーク値（ピーク電流） I_p は、オン期間の終期における電流であって、直流電源 10 の出力電圧すなわちバッファコンデンサ 13 の両端間電圧を V_{dc-dc} 、ピエゾスタック電圧を V_p 、オン期間の長さを T_{on} 、インダクタ 16 のインダクタンスを L として、 $I_p = (V_{dc-dc} - V_p) \times T_{on} / L$ となる。この式中、直流電源出力電圧 V_{dc-dc} は前記のごとく一定とみなせる。

【0056】

図5 (d)、図5 (e) および図5 (j) の充電電圧、充電電流および充電エネルギーの各特性に示すように、ピエゾスタック電圧 V_p は、ピエゾスタック7の充電を開始する時の初期値が0で、時間の経過に従って漸増する経時プロファイルを示すから、スイッチング素子14のオン期間にインダクタ16に印加される電圧 ($V_{dc-dc} - V_p$) は、ピエゾスタック7の充電が進むにつれて漸次低くなる。これにより、インダクタ16の誘導起電力も漸次小さくなるから、オン期間における充電電流の勾配もピエゾスタック7の充電が進むにつれて小さくなる。本実施形態ではオン期間 T_{on} を一定とすることで、充電電流は、三角波形をとりながら全体的にみてピエゾスタック電圧 V_p とは逆に減少する経時プロファイルを示す。

【0057】

ここで、ピエゾスタック電圧 V_p はピエゾスタック7の静電容量に反比例するから、静電容量が増大したとすると、これはピエゾスタックの充電電圧 V_p の上昇速度を抑制する方向に作用する。このピエゾスタック電圧 V_p の上昇速度に対する抑制方向の作用は、スイッチング素子14のオン期間におけるインダクタ16への印加電圧の低下が緩和する方向に作用する。結果として、全体的にみた充電電流 I_p の減少速度を抑制する方向に作用する。これはピエゾスタック7へ電荷供給速度を増大する方向、つまりピエゾスタックの充電電圧 V_p の上昇速度を増加する方向に作用するから、温度等によりピエゾスタック7の静電容量が増大しても、ピエゾスタック電圧 V_p の経時プロファイルはあまり変化しない。一方、ピエゾスタック電圧 V_p がピエゾスタック7の静電容量の増大によって大きく変化しないことから、充電電流の経時プロファイルも余り変化しないことになる。

【0058】

さらに、ピエゾスタック7の静電容量の増大によるピエゾスタック電圧 V_p 、充電電流への小さな影響は次の性質を有している。すなわち、ピエゾスタック7への、充電による単位時間当たりのエネルギー供給量はピエゾスタックの充電電圧 V_p と充電電流の積で表されるところ、ピエゾスタックの充電電圧 V_p の上昇速度を抑制する方向は、単位時間当たりのエネルギー供給量を減少する方向に作用する。そして、充電電流の減少を緩和する方向は、単位時間当たりのエネルギー供給量を増加する方向に作用する。その結果、両者は互いに相殺する方向に作用している。したがって、単位時間当たりのエネルギー供給量が、環境温度の変動等に基因したピエゾスタック7の静電容量の変動によらず、略一定とする。

【0059】

さらに、本実施形態では、図1に示すように、演算回路19aによる所定の充電時間 T_t でピエゾスタック7へ充電される充電エネルギーを算出する演算手段と、演算回路19aによって算出された充電エネルギーと目標充電エネルギーとを比較し、次回充電における充電エネルギーを補正する駆動制御手段とを備えている。これにより、予め設定された一定充電時間に充電された充電エネルギー量と目標充電エネルギー量を比較し、次回充電行程にてその差に応じた補正を行なうことで、ピエゾスタック7の個体間バラツキ等の影響を受けにくくし、ピエゾスタック7に充電される充電エネルギー量を正確に制御することが可能である。

【0060】

なお、駆動制御手段は、ピエゾアクチュエータ駆動回路1あるいは駆動制御回路19に具備されている場合に限らず、燃料噴射装置全体の制御を司るECU3に具備されているものであってもよい。なお、以下本実施形態では、ピエゾアクチュエータ駆動回路1に具備されているものとする。

【0061】

ここで、本発明の演算手段と駆動制御手段とを備えたピエゾアクチュエータ駆動回路1が、充電量としての充電エネルギーを算出し、かつ算出された充電エネルギーと目標充電エネルギーから次回充電での充電エネルギーを補正制御する制御処理を、図4に従って説明する。

【0062】

ステップ（以下、Sと省略する）601では、駆動制御回路19からリセット信号を出

力して第4のスイッチング素子34をオンすると、積分回路30の積分値がリセットされ初期化される。その後、再び第4のスイッチング素子34をオフにすると、積分回路30は積分開始のための準備状態となり、S602へ移行する。

【0063】

S602では、駆動信号としての噴射信号が立ち上がって1レベルになると、充電時間 T_t も1レベルとなり、同時に駆動制御回路19は第1のスイッチング素子14をオンにする(図5(a)~(c)参照)。このとき、第1のスイッチング素子14のオン動作によって、直流電源10のバッファコンデンサ13から第1のスイッチング素子14、インダクタ16およびピエゾスタック7の第1の通電経路12aと、電流検出用抵抗18との回路に充電電流が流れる。この受電電流はインダクタ16の作用で時間とともに増加していく。

【0064】

なお、ここで、充電時間 T_t が経過するまで、演算回路19aの積分回路30によってピエゾスタック7へ流れる充電電流(図5(e)参照)と充電電圧(図5(d)参照)の積を時間積分した充電エネルギーが算出される(図5(h)参照)。すなわち、ピエゾスタック7の両端間の印加電圧つまり充電電圧はバッファ回路20を介してVCO回路21に入力される。そして、VCO回路21は、その入力された電圧値に比例した周波数のパルス(詳しくは周期が τ_v)が出力する(図5(f)参照)。出力された周期 τ_v のパルスはワンショット回路22に入力され、出力パルスの立ち上がりで一定のパルス幅 T_i に変換され(図5(g)参照)、第3のスイッチング素子26をオンオフする。第3のスイッチング素子26には、電流検出抵抗18で検出された充電電流の電流値が増幅回路25を介して入力されており、第3のスイッチング素子26がオンしている間、後段の積分回路30に入力される。この積分回路30は、ピエゾスタック7の充電電圧と充電電流の積である電力(図5(i)参照)を時間積分した充電エネルギー(図5(j)参照)に相当する演算結果を出力する。そして積分回路30によって算出された充電エネルギーは駆動制御回路19のAD変換回路194に入力される。

【0065】

S603では、予め設定されたオン期間 T_{on} が経過したか否かを判定する。オン期間 T_{on} が経過したならば、S604へ移行する。逆に、オン期間 T_{on} が経過していなければ、S602へ移行して第1のスイッチング素子14のオン動作を継続する。

【0066】

S604では、S603でオン期間 T_{on} が経過した判断されると、駆動制御回路19は第1のスイッチング素子14をオフにする(図5(c)参照)。このとき、インダクタ16の作用により充電電流は、直流電源10および第1のスイッチング素子14をバイパスしてインダクタ16からピエゾスタック7の第2の通電回路12b、および電流検出用抵抗18と第2の寄生ダイオード151との回路に流れ続けて次第に減少していく。

【0067】

S605では、充電時間 T_t が経過したか否かを判定する。充電時間 T_t が経過したならば、S607へ移行する。逆に、充電時間 T_t が経過していなければ、S606へ移行する。

【0068】

S606では、S605で充電時間 T_t が経過していないと判断すると、充電行程を継続する。すなわち、S604にて第1のスイッチング素子14をオフすることで次第に減少していた充電電流の電流値が零になったか否かを判定する。充電電流の電流値が零ではない場合には、他の制御処理へ移行しない。充電電流の電流値が零になった時点で、S602へ移行し再び第1のスイッチング素子14をオンにする。

【0069】

なお、以降充電時間 T_t が経過するまでの間、第1のスイッチング素子14のオンオフ動作を繰り返してピエゾスタック7の充電が継続される。

【0070】

S607では、S605にて充電時間 T_t が経過したと判断されると、充電時間が0レベルとなり、予め決められた充電時間 T_t の間充電が行なわれたので、駆動制御回路19は充電を終了する。そして、駆動制御回路19のAD変換回路194に入力された演算結果である充電エネルギー量と目標充電エネルギー量としてのエネルギー制御信号値（詳しくはエネルギー制御信号の電圧値）とを比較し、その差分を判定する。すなわち充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より大きいかな否かを判定する。充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より大きいならば、S608へ移行する。逆に、充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より小さいならば、S609へ移行する。

【0071】

S608では、S607にて充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より大きいと判断されると、その差に従って駆動制御回路19内に予め設定した第1のスイッチング素子14のオン時間補正值 ΔT_{on} 分だけオン時間 T_{on} を短く設定し、次回充電行程での充電エネルギー量を減少させて、S610へ移行する。

【0072】

S609では、S607にて充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より小さいと判断されると、その差に従って駆動制御回路19内に予め設定した第1のスイッチング素子14のオン時間補正值 ΔT_{on} 分だけオン時間 T_{on} を長く設定し、次回充電行程での充電エネルギー量を増加させて、S610へ移行する。

【0073】

S610では、S608またはS609の制御処理が終了して暫く後、積分回路30の第4のスイッチング素子34をオンにして積分コンデンサの電荷を放出し、積分結果をリセットしてから再び第4のスイッチング素子34をオフにして次回充電行程に備える。

【0074】

ここで、従来制御において、充電行程における一定充電時間に、第1のスイッチング素子14のオンオフを繰り返しながらピエゾスタック7を充電する多重スイッチング方式において、そのオン期間を予め設定された所定長さ T_{on} の一定値にすることで、温度によるピエゾスタック7の静電容量変化の影響を受けにくくし、ピエゾスタック7への充電エネルギー値を略一定にすることができていた。

【0075】

これに対して、本発明の実施形態によれば、その充電過程において演算回路19aによって充電エネルギーを算出し、その演算回路19aで算出した充電エネルギー値と目標充電エネルギー値とを比較し、その差に応じて充電エネルギーを補正することによって、予め設定された一定充電時間内に充電される充電エネルギーを、一定エネルギーの目標値に正確に制御することを可能とした。

【0076】

また、目標値を設定することで、ピエゾの個体間バラツキで、同一変位量を得るための充電エネルギー値が変化した場合でも、その目標値を変化させて設定し、その設定した目標値に対応して充電エネルギーを補正することで、より正確に充電エネルギーを制御することができる。

【0077】

以上説明した実施形態によれば、その補正方法として次回充電行程にてオン期間の所定長さ T_{on} を見直すことで、オンオフ1周期における充電電流のピーク値 I_p を補正することができるので、次回充電エネルギーを増減させて目標充電エネルギー値に合わせ込むことを可能とした。

【0078】

（第2の実施形態）

以下、本発明を適用した他の実施形態を説明する。なお、以下の実施形態においては、第1の実施形態と同じもしくは均等の構成には同一の符号を付し、説明を繰り返さない。

【0079】

第2の実施形態では、図6に示すように、第1の実施形態で説明した増幅回路25と第

3のスイッチング素子26の接続中点から分岐して、駆動制御回路19のAD変換回路194に接続されている。図6は、本実施形態のピエゾアクチュエータ駆動回路の電氣的構成を表す回路図である。図7は、本実施形態に係る充電量を算出し、かつ算出された充電量と目標充電量から次回充電における充電量を補正する制御処理を示すフローチャートである。なお、本実施形態に係るピエゾアクチュエータ駆動回路の各部の作動を示す特性図は、図5(a)～図5(j)と共通であり説明を省略する。

【0080】

図6に示すように、電流検出用抵抗18の出力である充電電流の電流値は増幅回路25で増幅された後、第1の実施形態と同様に第3のスイッチング素子26を介して積分回路30へ入力されるが、それとは別に、駆動制御回路19のAD変換回路194へ入力される。これにより、予め設定された電流値（詳しくは、充電電流のピーク値 I_p ）に従って測定された1回目のオン期間の一定の長さ T_{on} を決定することができる。さらに、その後の所定の充電期間中は、測定されたオン期間 T_{on} に基いてスイッチング素子14のオンオフが繰り返すことが可能である。

【0081】

さらになお、充電過程において充電エネルギー値と目標値とを比較し、その差に応じた充電エネルギーの補正方法として、次回充電行程にてオンオフ1周期における充電電流のピーク値 I_p を補正する場合、充電電流のピーク値 I_p を、設定された電流値から補正した値に見直すことは、次回充電行程での測定結果となるオン期間の一定長さを補正することとなるので、第1の実施形態と同様に、一定充電時間内に充電される充電エネルギーを、目標値に正確に制御することができる。

【0082】

図7に従って、本実施形態に係るピエゾアクチュエータ駆動回路1において、充電量としての充電エネルギーを算出し、かつ算出された充電エネルギーと目標充電エネルギーから次回充電での充電エネルギーを補正制御する制御処理を説明する。なお、図7中のS601、S605、S606、S607、およびS610の各制御処理は第1の実施形態で説明したので、説明を省略する。

【0083】

S601の制御処理が終了すると、S701では、駆動信号としての噴射信号が立ち上がって1レベルになると、第1の実施形態と同様に、駆動制御回路19は第1のスイッチング素子14をオンにする。このとき、第1のスイッチング素子14のオン動作によって、直流電源10のバッファコンデンサ13から第1のスイッチング素子14、インダクタ16およびピエゾスタック7の第1の通電経路12aと、電流検出用抵抗18との回路に充電電流が流れる。同時に、オン期間 T_{on} の測定を開始する。充電電流はインダクタ16の作用で時間とともに増加していく。

【0084】

S702では、S701にて第1のスイッチング素子14をオンすることで次第に増加していく充電電流が、予め設定された充電電流のピーク値 I_p に到達したか否かを判定する。次第に増加していく充電電流値がピーク値 I_p に到達していない場合には、S701へ移行して第1のスイッチング素子14のオン動作を継続する。逆に、次第に増加していく充電電流値がピーク値 I_p に到達した場合には、S703へ移行する。

【0085】

S703では、S702にて充電電流値がピーク値 I_p に到達したと判断されると、直ちに第1のスイッチング素子14をオフにし、オン期間 T_{on} の測定結果を駆動制御回路19内のメモリ192に記憶する。

【0086】

ここで、S703にて第1のスイッチング素子14をオフすることで充電電流は、インダクタ16の作用により次第に減少していく。S605で充電時間 T_t が経過していないと判断される場合は、充電行程を継続する。さらに、S606にて次第に減少していく充電電流の電流値が零になった場合には、直ちに、S704へ移行する。

【0087】

S704では、S606にて充電電流の電流値が零になると、直ちに、第1のスイッチング素子14をオンし、S605へ移行して充電時間 T_t が経過するまでの間、第1のスイッチング素子14のオンオフ動作を繰り返してピエゾスタック7の充電が継続される。なお、S605にて充電時間 T_t が経過したと判断された場合は、第1の実施形態と同様に、S607にて充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より大きいと否かの判定がなされる。

【0088】

そして、S607で充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より大きいと判断されると、S708では、その差に従って駆動制御回路19内に予め設定した充電電流のピーク値 I_p の補正分だけピーク値 I_p を低く設定することで、オン期間 T_{on} を短くし、結果として次回充電行程での充電エネルギー量を減少させて、S610へ移行する。逆に、S607で充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より小さいと判断されると、S709では、その差に従って駆動制御回路19内に予め設定した充電電流のピーク値 I_p の補正分だけピーク値 I_p を高く設定することで、オン期間 T_{on} を長くし、結果として次回充電行程での充電エネルギー量を増加させて、S610へ移行する。

【0089】

(第3の実施形態)

第3の実施形態では、予め設定した充電電流のピーク値 I_p を、第2の実施形態の説明では1回目のオン期間の長さ T_{on} を測定するために用い、その長さ T_{on} に基いて第1のスイッチングのオンオフを繰り返したが、図8に示すように、充電期間中、予め設定した充電電流のピーク値 I_p に基いて第1のスイッチングのオンオフを切替える。図8は、本実施形態に係る充電量を算出し、かつ算出された充電量と目標充電量から次回充電における充電量を補正する制御処理を示すフローチャートである。図9は、本実施形態に係るピエゾアクチュエータ駆動回路の各部の作動を示すタイムチャートである。なお、本実施形態に係るピエゾアクチュエータ駆動回路1の電氣的構成は、図6と共通であり説明を省略する。ここで、図9のタイムチャートにおいて、(a)は駆動信号としての噴射信号、(b)は充電時間、(c)は第1のスイッチング素子のオンオフ特性、(d)はピエゾスタック7に印加される充電電圧、(e)はピエゾスタック7へ流れる充電電流、(f)はVCO回路21で出力される出力特性、(g)はワンショット回路22で出力されるパルス信号、(h)は積分回路30の出力特性である。

【0090】

図8に従って、本実施形態に係るピエゾアクチュエータ駆動回路1において、充電量としての充電エネルギーを算出し、かつ算出された充電エネルギーと目標充電エネルギーから次回充電での充電エネルギーを補正制御する制御処理を説明する。なお、図8中のS601、S602、S605、S606、S607、およびS610の各制御処理は第1の実施形態で説明したので、説明を省略する。

【0091】

S601の制御処理が終了すると、S602では、駆動信号としての噴射信号が立ち上がって1レベルになると、第1の実施形態と同様に、駆動制御回路19は第1のスイッチング素子14をオンにする。

【0092】

S803では、S602にて第1のスイッチング素子14をオンすることで次第に増加していく充電電流が、予め設定された充電電流のピーク値 I_p に到達したか否かを判定する。次第に増加していく充電電流値がピーク値 I_p に到達していない場合には、S602へ戻って第1のスイッチング素子14のオン動作を継続する。逆に、次第に増加していく充電電流値がピーク値 I_p に到達した場合には、S804へ移行する。

【0093】

S804では、S803で充電電流値がピーク値 I_p に到達したと判断されると、駆動制御回路19は第1のスイッチング素子14をオフにする。

【0094】

ここで、S804にて第1のスイッチング素子14をオフすることで充電電流は、インダクタ16の作用により次第に減少していく。S605で充電時間 T_t が経過していないと判断される場合は、充電行程を継続する。さらに、S606にて次第に減少していく充電電流の電流値が零になった場合には、直ちに、S602へ移行し再び第1のスイッチング素子14をオンする。

【0095】

なお、以降充電時間 T_t が経過するまでの間、第1のスイッチング素子14のオンオフ動作を繰り返してピエゾスタック7の充電が継続される。駆動制御回路19は、充電期間中、予め設定した充電電流のピーク値 I_p に基いて第1のスイッチングのオンオフを切替えるので、充電期間 T_t の間、ピーク値 I_p は一定である（図9（e）参照）ある。図9（c）中に示すオン期間 T_{onn} において、1回目のオン期間 T_{on1} 、2回目のオン期間 T_{on2} 、3回目のオン期間 T_{on3} の関係は、 $T_{on1} < T_{on2} < T_{on3}$ となる。

【0096】

そして、S605にて充電時間 T_t が経過したと判断された場合は、第1の実施形態と同様に、S607にて充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より大きいと否かの判定がなされる。

【0097】

そして、S607で充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より大きいと判断されると、S808では、その差に従って駆動制御回路19内に予め設定した充電電流のピーク値 I_p の補正分だけピーク値 I_p を低く設定し、結果として次回充電行程での充電エネルギー量を減少させて、S610へ移行する。逆に、S607で充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より小さいと判断されると、S809では、その差に従って駆動制御回路19内に予め設定した充電電流のピーク値 I_p の補正分だけピーク値 I_p を高く設定し、結果として次回充電行程での充電エネルギー量を増加させて、S610へ移行する。

【0098】

以上説明した実施形態によれば、充電過程において充電エネルギー値と目標値とを比較し、その差に応じた充電エネルギーの補正方法として、次回充電行程にてオンオフ1周期における充電電流のピーク値 I_p を、設定された電流値から補正した値に見直すので、予め設定された一定充電時間 T_t 内に充電される充電エネルギーを、一定エネルギーの目標値に正確に制御することができる。

【図面の簡単な説明】

【0099】

【図1】本発明の第1の実施形態のピエゾアクチュエータ駆動回路の電氣的構成を表す回路図である。

【図2】図1に示すピエゾアクチュエータ駆動回路を適用し、ピエゾアクチュエータ駆動回路により駆動されるピエゾアクチュエータが搭載された内燃機関の燃料噴射装置の概略構成を示す構成図である。

【図3】図2中のピエゾアクチュエータ駆動回路により駆動されるピエゾアクチュエータを有するインジェクタの構成を示す模式的断面図である。

【図4】第1の実施形態に係る充電量を算出し、かつ算出された充電量と目標充電量から次回充電における充電量を補正する制御処理を示すフローチャートである。

【図5】第1の実施形態に係るピエゾアクチュエータ駆動回路の各部の作動を示すタイムチャートである。

【図6】第2の実施形態のピエゾアクチュエータ駆動回路の電氣的構成を表す回路図である。

【図7】第2の実施形態に係る充電量を算出し、かつ算出された充電量と目標充電量から次回充電における充電量を補正する制御処理を示すフローチャートである。

【図8】第3の実施形態に係る充電量を算出し、かつ算出された充電量と目標充電量

から次回充電における充電量を補正する制御処理を示すフローチャートである。

【図 9】第 3 の実施形態に係るピエゾアクチュエータ駆動回路の各部の作動を示すタイムチャートである。

【図 10】従来のピエゾアクチュエータ駆動回路の電氣的構成を表す回路図である。

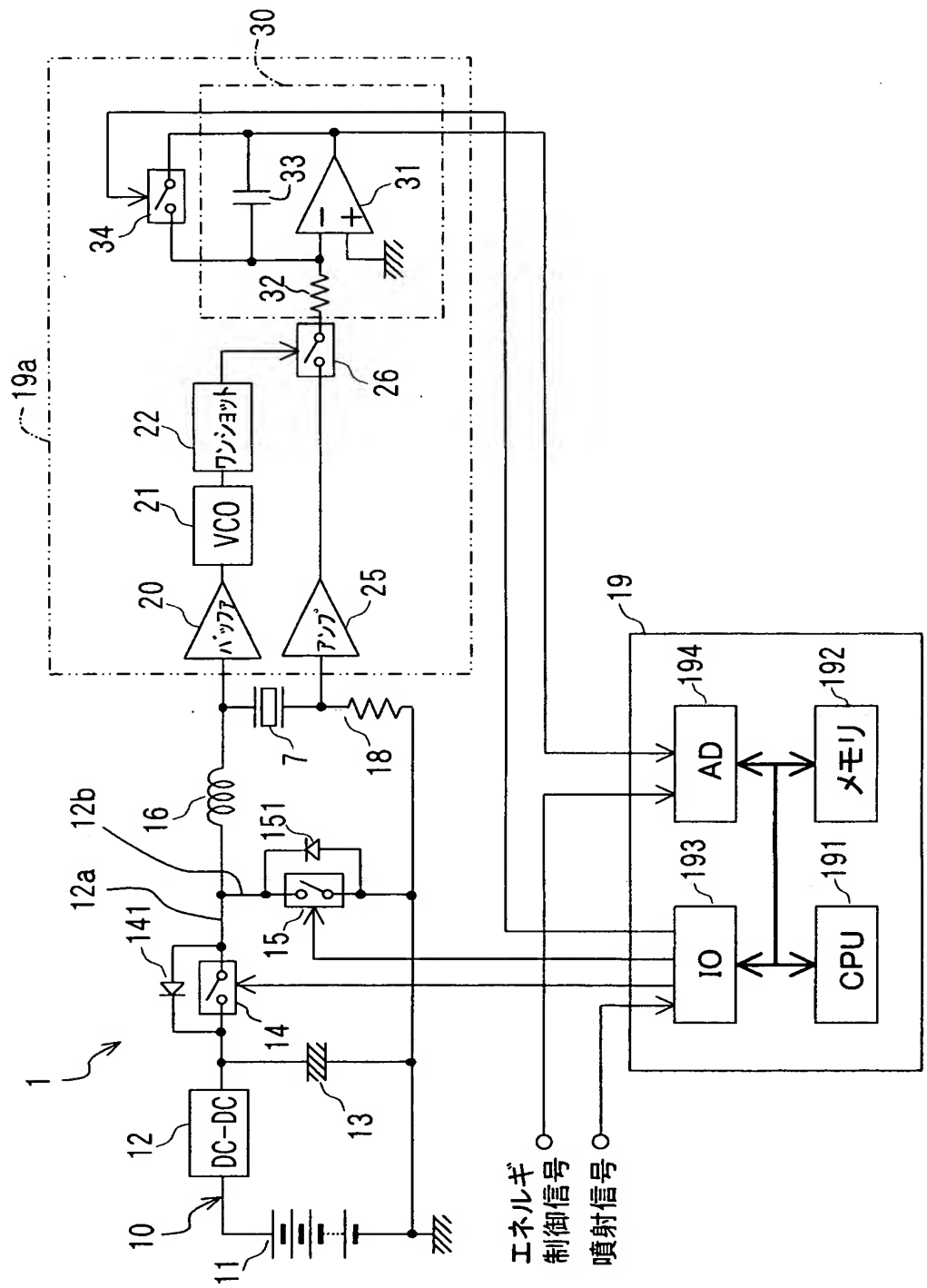
【図 11】図 10 のピエゾアクチュエータ駆動回路の作動を説明するグラフであって、図 10 (a)、図 10 (b)、図 10 (c) はそれぞれピエゾアクチュエータのピエゾスタックの静電容量が異なるピエゾアクチュエータ駆動回路の作動を示すグラフである。

【符号の説明】

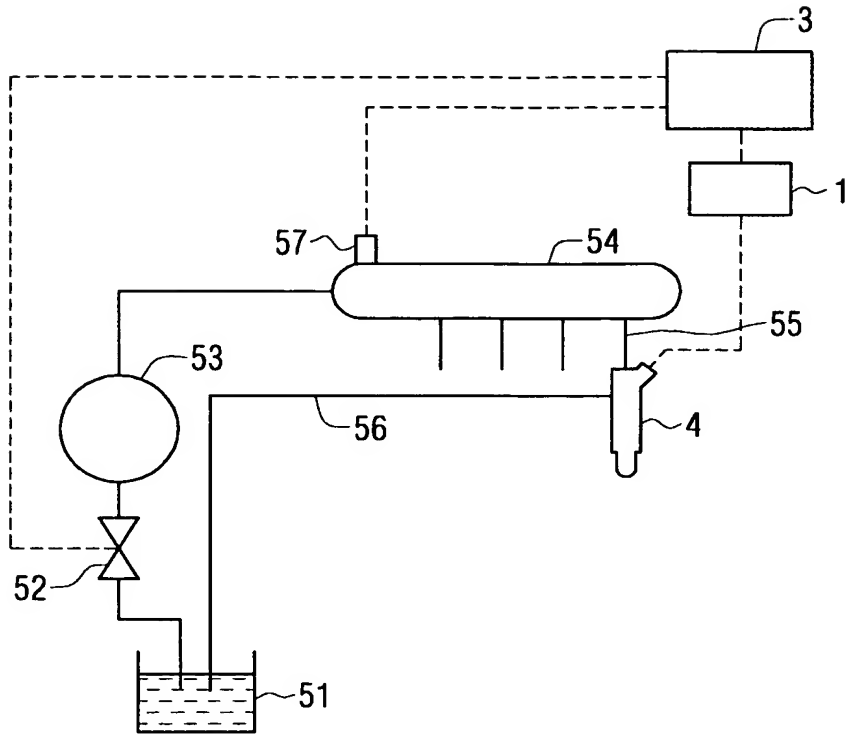
【0100】

- 1 ピエゾアクチュエータ駆動回路
- 10 直流電源（充電手段）
- 11 バッテリ
- 12 DC-DCコンバータ
- 12a 第1の通電経路（充電手段）
- 12b 第2の通電経路（充電手段）
- 13 バッファコンデンサ
- 14 第1のスイッチング素子
- 15 第2のスイッチング素子
- 151 第2の寄生ダイオード（充電手段）
- 16 インダクタ
- 18 電流検出用抵抗
- 19 駆動制御回路（駆動制御手段）
- 19a 演算回路（演算手段）
- 20 バッファ回路
- 21 VCO回路
- 22 ワンショット回路
- 25 増幅回路
- 26 第3のスイッチング素子（スイッチ回路）
- 30 積分回路
- 31 オペアンプ
- 32 積分抵抗
- 33 積分コンデンサ
- 34 第4のスイッチング素子（スイッチ回路）
- 3 ECU
- 4 インジェクタ
- 4a ノズル部
- 4b 背圧制御部
- 4c ピエゾアクチュエータ

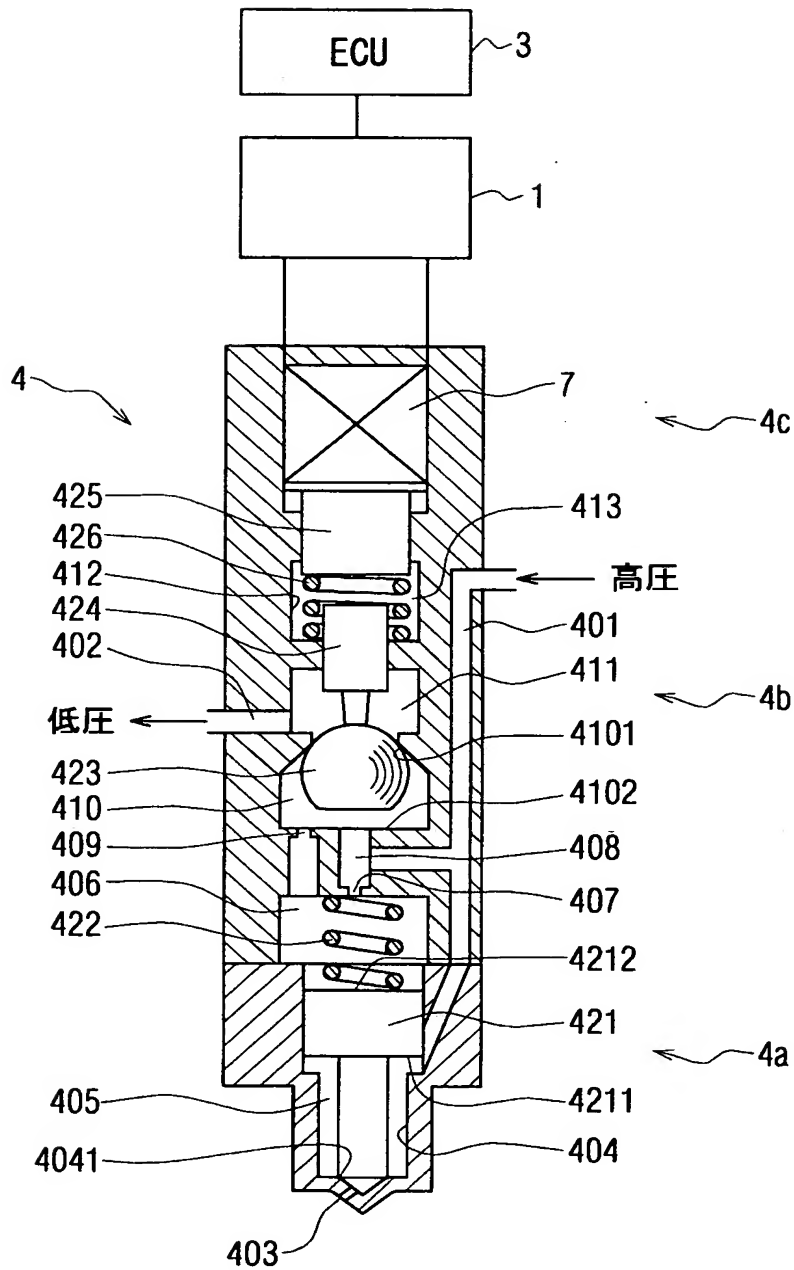
【書類名】 図面
【図 1】



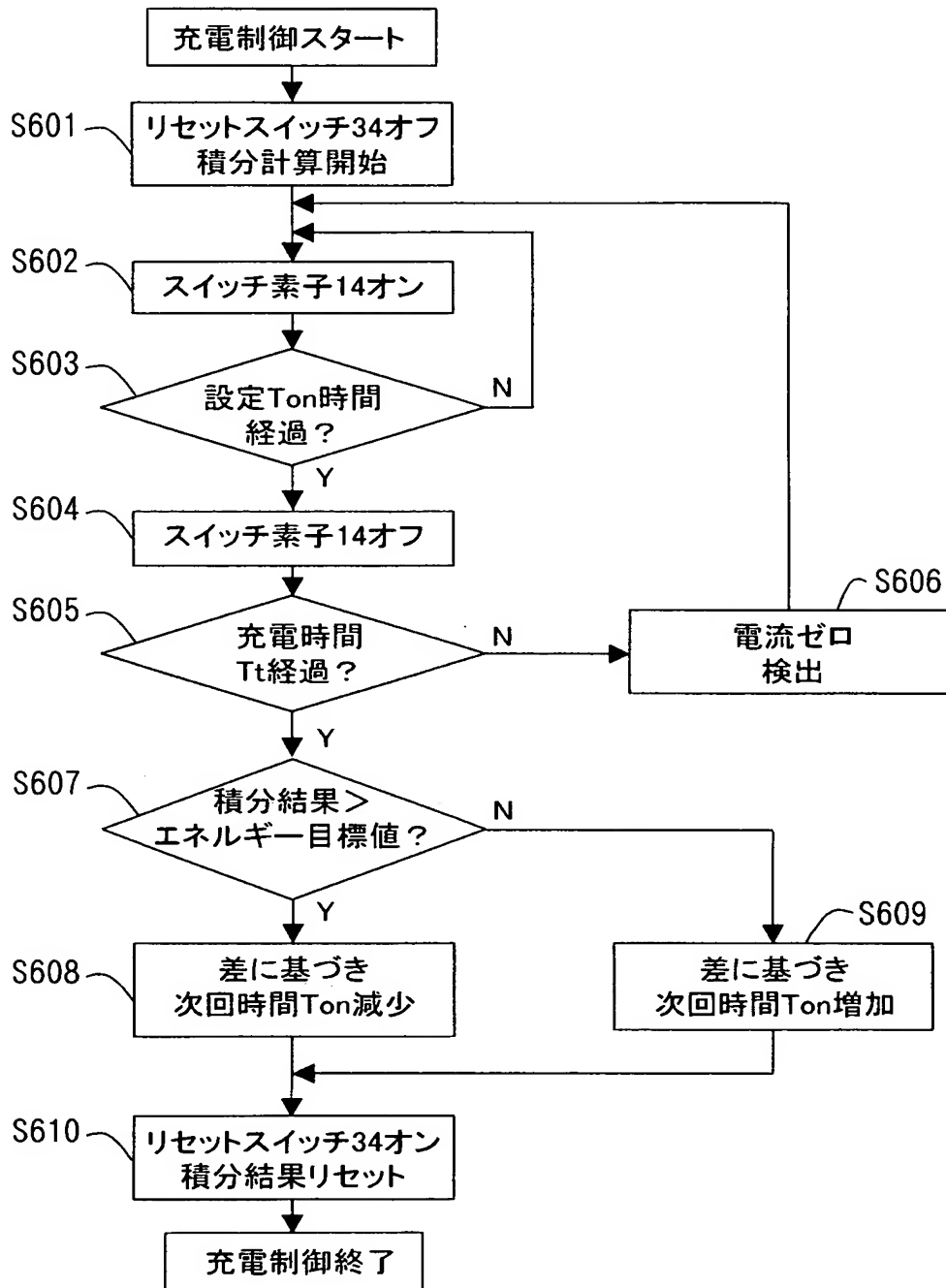
【図 2】



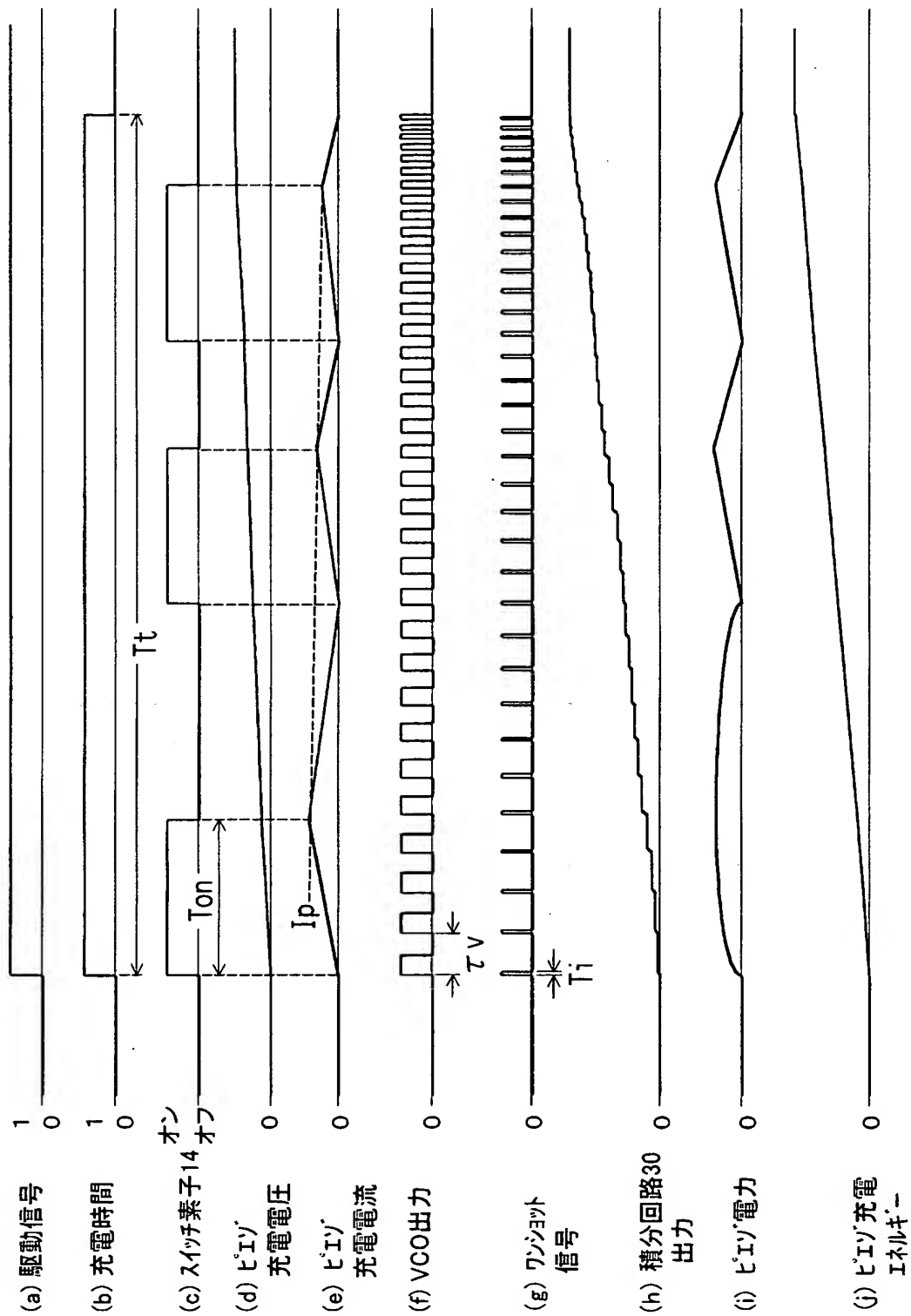
【図 3】



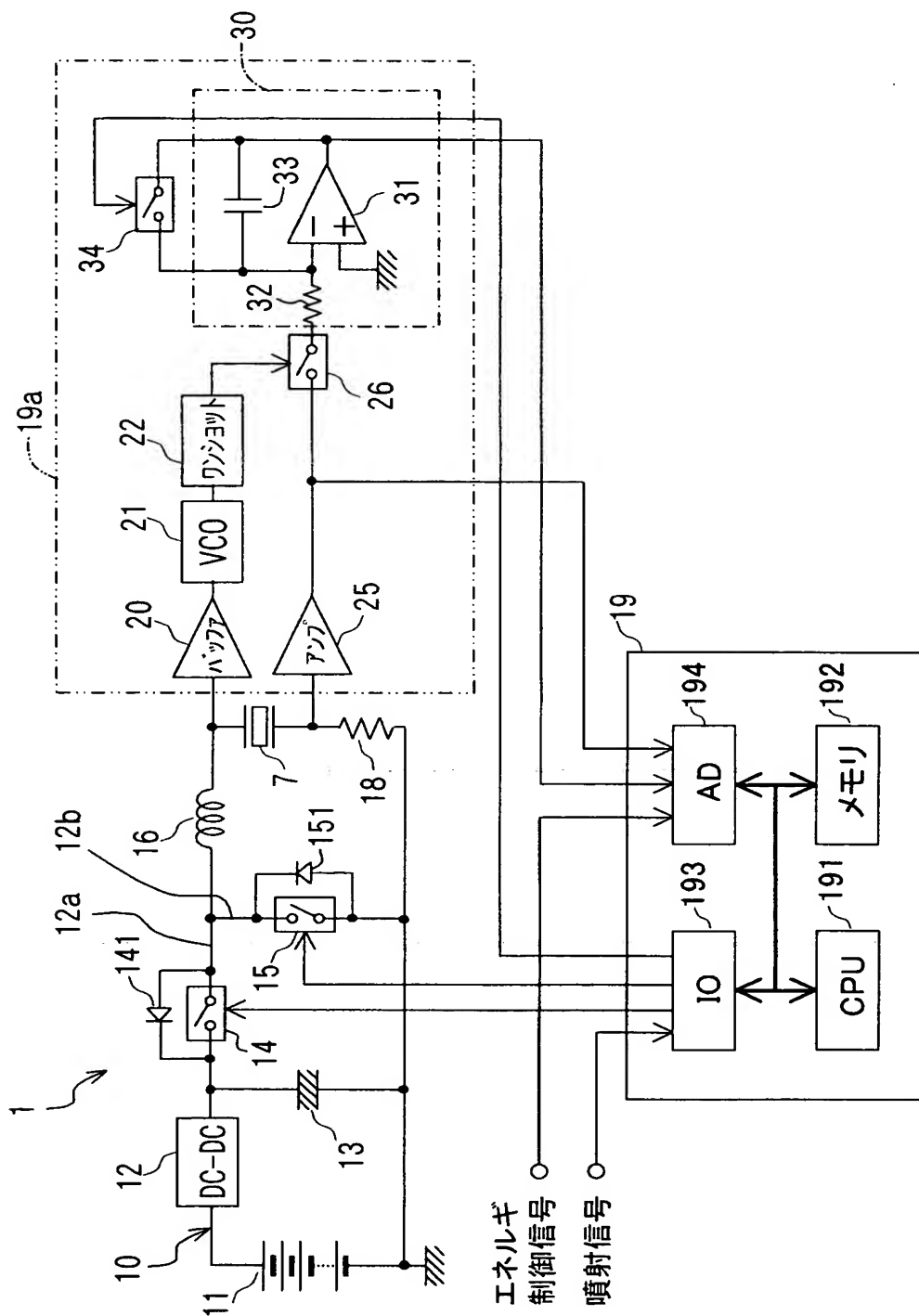
【図 4】



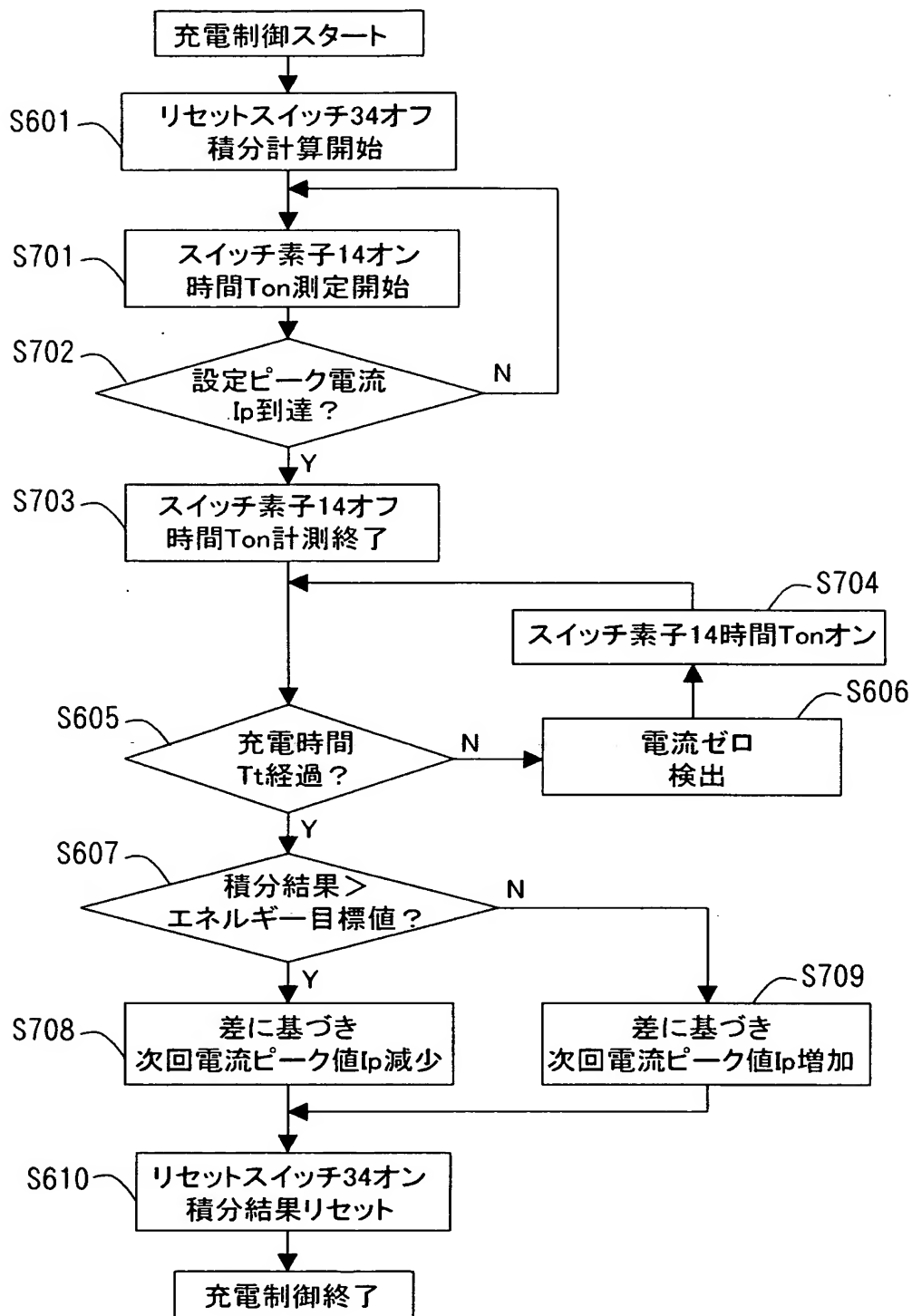
【図5】



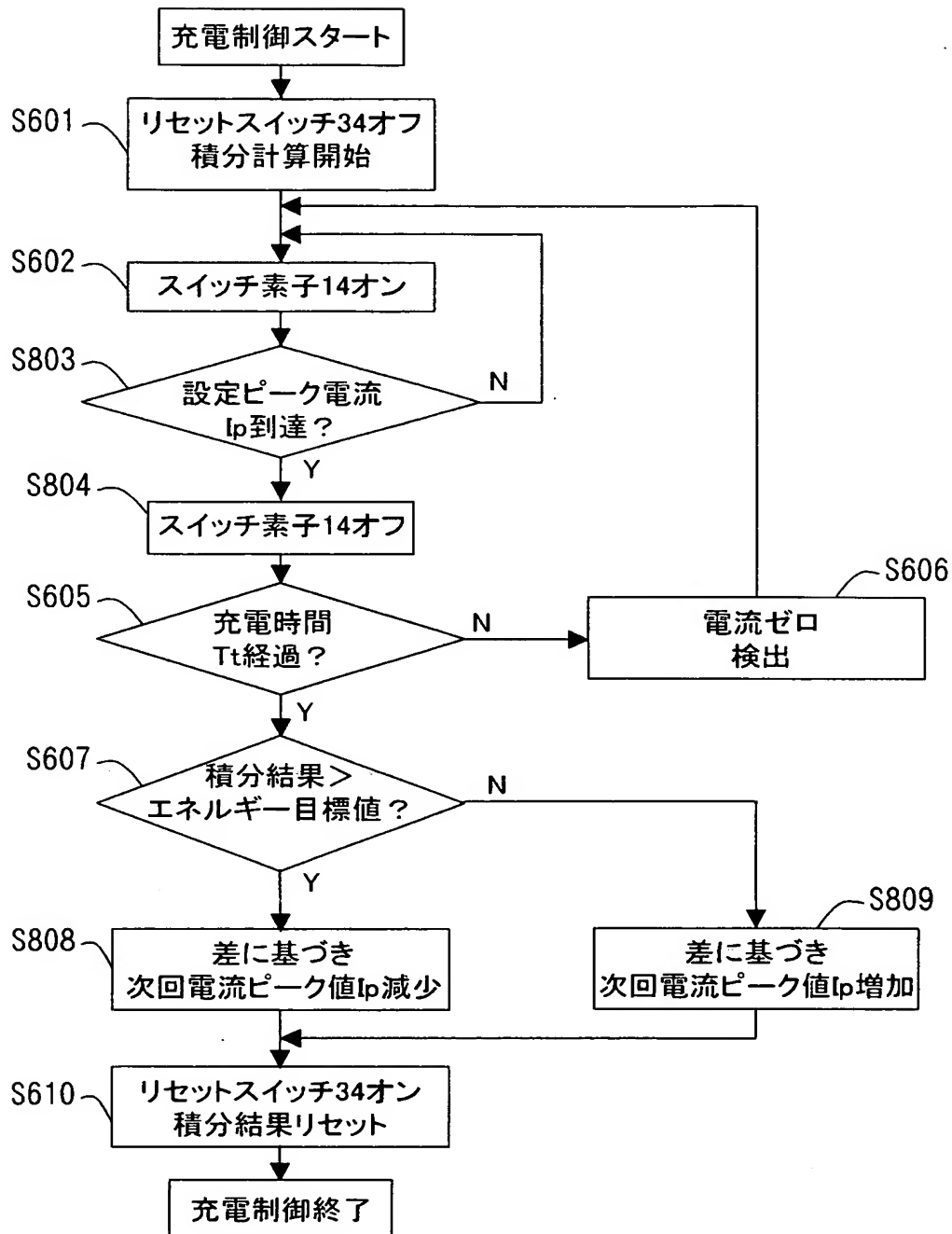
【図 6】



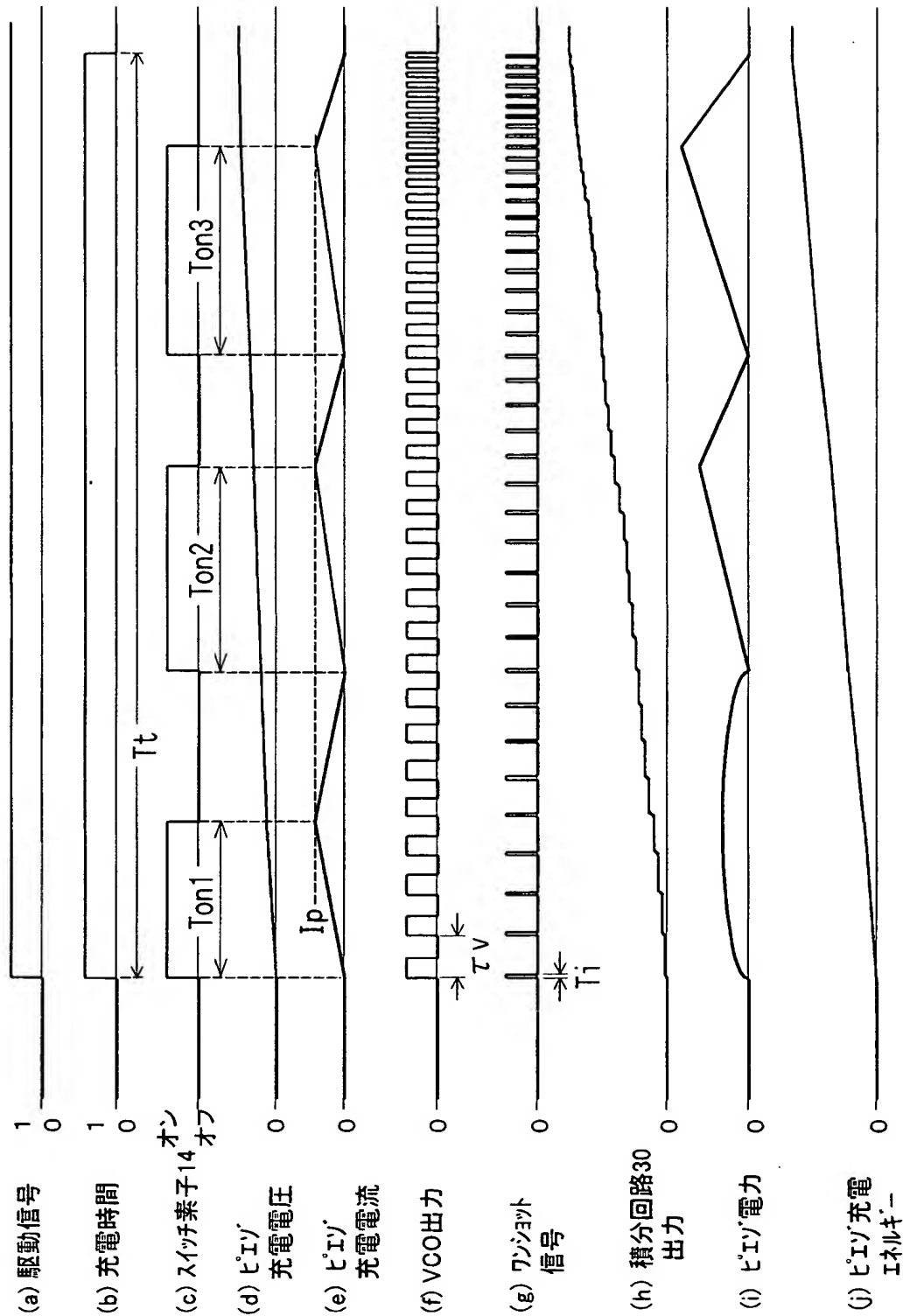
【図 7】



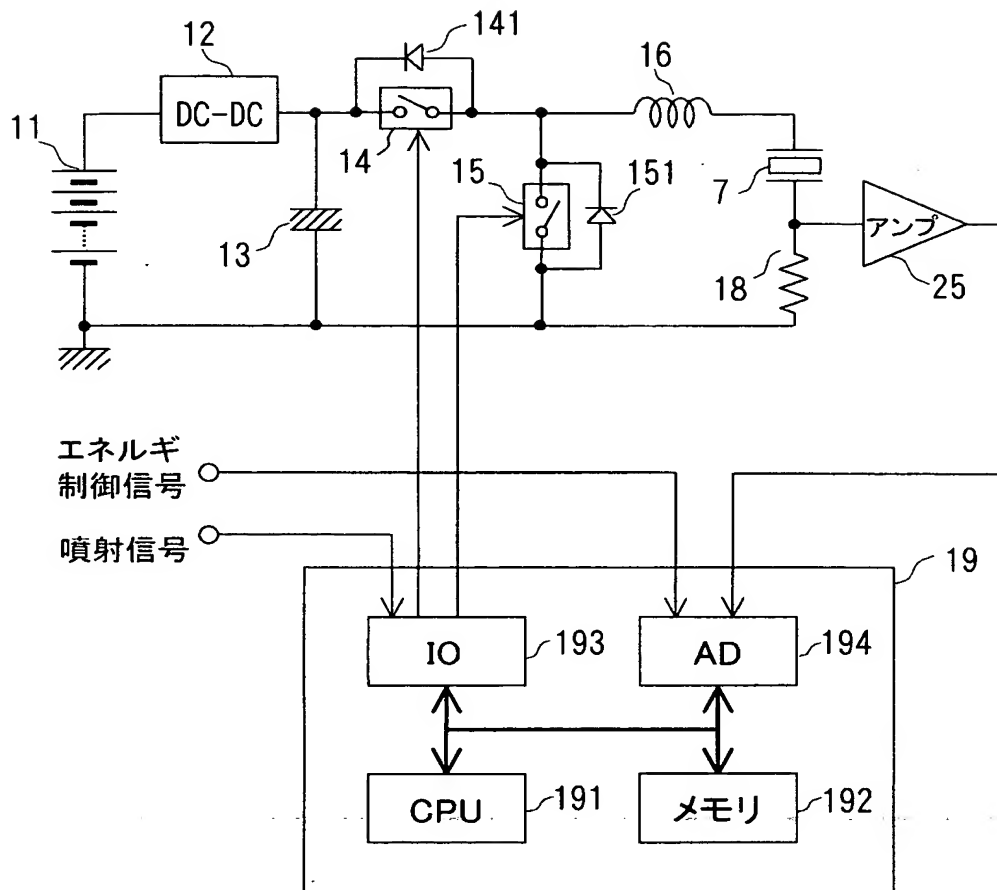
【図 8】



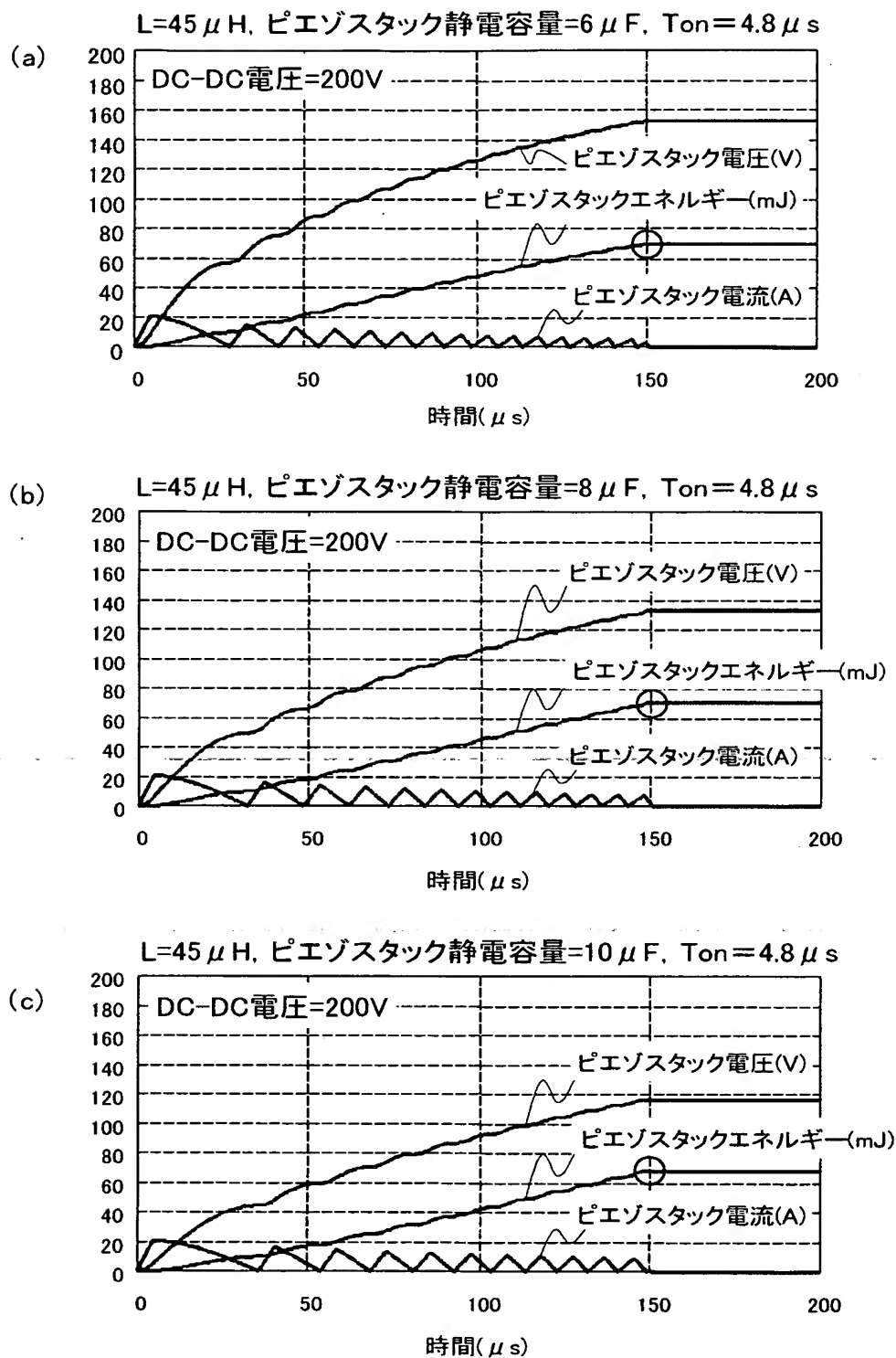
【図 9】



【図 10】



【図 11】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 個体間バラツキ等に係らず高精度にピエゾスタックを制御することができるピエゾアクチュエータ駆動回路を提供する。

【解決手段】 充放電することで駆動するピエゾスタック 7 を所定の充電期間 T_t 内に充電する充電手段 12 a、12 b と、充電手段 12 a、12 b によって所定の充電期間 T_t に充電される充電量を算出する演算手段 19 a と、演算手段 19 a によって算出された充電量と目標充電量とを比較し、その差分に応じて次回充電行程における充電量を補正する駆動制御手段 19 とを備えている。なお、演算手段 19 a により算出された充電量は、ピエゾスタック 7 へ流れる充電電流と充電電圧とを充電行程中測定し、測定した充電電流と充電電圧の積を時間積分した充電エネルギーであることが好ましい。

【選択図】 図 1

特願 2 0 0 3 - 4 1 0 9 0 7

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号

[0 0 0 0 0 4 6 9 5]

1 . 変更年月日

1 9 9 0 年 8 月 7 日

[変更理由]

新規登録

住 所

愛知県西尾市下羽角町岩谷 1 4 番地

氏 名

株式会社日本自動車部品総合研究所

特願 2 0 0 3 - 4 1 0 9 0 7

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号

[0 0 0 0 0 4 2 6 0]

1 . 変更年月日

1 9 9 6 年 1 0 月 8 日

[変更理由]

名称変更

住 所

愛知県刈谷市昭和町 1 丁目 1 番地

氏 名

株式会社デンソー